

※以下の内容を記入し、**走行日から5日以内**に、メールにて事務局(challenge@rt-tsukuba.jp)までお送り下さい。
この情報は、つくばチャレンジ 2018 ホームページで共有します。

つくばチャレンジ 走行実験の内容および結果レポート

つくばチャレンジ 2018 第 6 回実験走行 2018/ 11 / 4 (日)

ロボット No.: 1862

ロボット名: ロージー

チーム名: ていあふおー

記載責任者: 安藤大和

1 実験の目的(特に準備したことがあれば、それもお書き下さい。)

- ・waypoint の再作成
- ・全区間の自律走行

2 実験の具体的内容と成果

- 2.1 実験の具体的内容
- 2.2 実験成果

3 自律走行実験を行ったチームは以下にもお答え下さい。

3.1 自律走行の内容

全区間の自律走行(※公園内はモデルコースを走行)

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

完走

3.3 残された課題

走行パラメータの微修正

今年度はやらない課題

- ・信号機認識
- ・人探索
- ・チェックポイント通過
- ・音声、LED などによる外部への状態通知
- ・遠隔モニタリングシステムの構築

3.4 失敗した理由

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

4. 運営側、実行委員へのコメントや質問等があればお書き下さい。